## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2002-258138

(43)Date of publication of application: 11.09.2002

(51)Int.Cl.

G02B 7/08 G02B 7/10

(21)Application number: 2001-055511

(71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing:

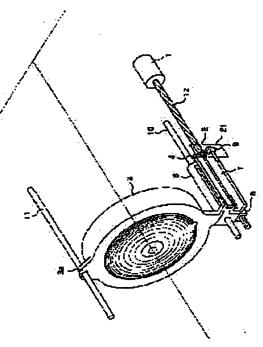
28.02.2001

(72)Inventor: KATO YUICHIRO

## (54) LENS BARREL AND PHOTOGRAPHING DEVICE

## (57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a lens barrel and a photographing device in which the detection of the position of a lens holding member by using an optical position detecting means or a magnetic position detecting means can be performed inside a lens barrel without occupying a large space and also the influence of fitting backlash between the sleeve part and the guide member of the lens holding member is reduced. SOLUTION: In the lens barrel having a lens holding member 3 which is provided with a sleeve part 6 fitted in a guide member 10 extending in the optical axis direction and which is guided by the guide member and is driven in an optical axis direction, reference position detecting means 7 and 9 to detect that the lens holding member is positioned at a reference position, and moving amount detecting means 4 and 2 to detect the moving amount of the lens holding member from the reference position, one constituting component 7 of the reference position detecting means and one constituting component 4 of



the moving amount detecting means are provided at the sleeve part, and the other constituting component 9 of the reference position detecting means and the other constituting component 2 of the moving amount detecting means are packaged on the same base plate 21 attached to a lens barrel main body 20.

## **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision

of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-258138 (P2002-258138A)

(43)公開日 平成14年9月11日(2002.9.11)

(51) Int.Cl.7

識別記号

FΙ

テーマコート\*(参考)

G02B 7/08 7/10 G02B 7/08 7/10

2H044 Z

С

審査請求 未請求 請求項の数5 OL (全 8 頁)

(21)出願番号

特願2001-55511(P2001-55511)

(22)出願日

平成13年2月28日(2001.2.28)

(71) 出願人 000001007

キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72)発明者 加藤 雄一郎

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ

ノン株式会社内

(74)代理人 100067541

弁理士 岸田 正行 (外2名)

Fターム(参考) 2H044 BA09 BF01 BF07 DA01 DA02

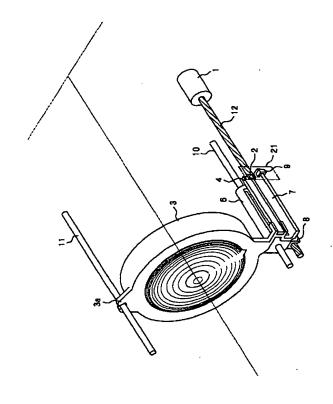
DB00 DB02 DB03 DE06 EC01

## (54) 【発明の名称】 レンズ鏡筒および撮影装置

#### (57) 【要約】

レンズ鏡筒内にフォトインタラプタやMRセ ンサなどの検出手段を効率良く配置するために、それぞ れへの配線の引き回しなどを考慮する必要がある。

【解決手段】 光軸方向に延びるガイド部材10に嵌合 するスリーブ部6を有し、このガイド部材によりガイド されて光軸方向に駆動されるレンズ保持部材3と、この レンズ保持部材が基準位置に位置したことを検出するた めの基準位置検出手段7,9と、レンズ保持部材の上記 基準位置からの移動量を検出するための移動量検出手段 4, 2とを有するレンズ鏡筒において、基準位置検出手 段の一方の構成要素7と移動量検出手段の一方の構成要 素4とをスリーブ部に設け、基準位置検出手段の他方の 構成要素9と移動量検出手段の他方の構成要素2とを、 鏡筒本体20に取り付けられる同一基板21上に実装す



### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 光軸方向に延びるガイド部材に嵌合する スリーブ部を有し、このガイド部材によりガイドされて 光軸方向に駆動されるレンズ保持部材と、このレンズ保 持部材が基準位置に位置したことを検出するための基準 位置検出手段と、前記レンズ保持部材の前記基準位置か らの移動量を検出するための移動量検出手段とを有する レンズ鏡筒において、

1

前記基準位置検出手段および前記移動量検出手段がそれぞれ、一対の構成要素からなり、

前記基準位置検出手段の一方の構成要素と前記移動量検出手段の一方の構成要素とを前記スリーブ部に設け、

前記基準位置検出手段の他方の構成要素と前記移動量検 出手段の他方の構成要素とを、鏡筒本体又は固定部分に 取り付けられる同一基板上に実装したことを特徴とする レンズ鏡筒。

【請求項2】 前記基準位置検出手段の一方の構成要素 と前記移動量検出手段の一方の構成要素とを前記スリー ブ部に互いに近接させて設け、

前記基準位置検出手段の他方の構成要素と前記移動量検 20 出手段の他方の構成要素とを前記同一基板上に互いに近接させて設けたことを特徴とする請求項1に記載のレン ズ鏡筒。

【請求項3】 前記基準位置検出手段が、光学センサとこの光学センサの投光部から受光部への光の入射を遮る 遮光部材とにより構成されていることを特徴とする請求 項1又は2に記載のレンズ鏡筒。

【請求項4】 前記移動量検出手段が、マグネットとこのマグネットとの相対移動による磁気変化を検出する磁気をンサとにより構成されていることを特徴とする請求 30項1から3のいずれかに記載のレンズ鏡筒。

【請求項5】 請求項1から4のいずれかに記載のレンズ鏡筒を備えたことを特徴とする撮影装置。

## 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、光軸方向に駆動されるレンズ保持部材の位置検出を行うレンズ鏡筒およびこれを備えた、フィルムカメラ、デジタルスチルカメラ、ビデオカメラなどの撮影装置に関するものである。

## [0002]

【従来の技術】ビデオカメラ用のズームレンズとしては、例えば被写体側から順に固定の凸、可動の凹、固定の凸、可動の凸の4つのレンズ群から構成されるものがある。

【0003】図3(A), (B)には、一般的な4群レンズ構成のズームレンズの鏡筒構造を示している。なお、(B)は(A)におけるA-A線断面を示している。

【0004】このズームレンズを構成する4つのレンズ 群201a~201dは、固定された前玉レンズ201 50 a、光軸に沿って移動することで変倍動作を行うバリエーターレンズ群201b、固定されたアフォーカルレンズ201c、および光軸に沿って移動することで変倍時の焦点面維持と焦点合わせを行うフォーカシングレンズ群201dからなる。

【0005】ガイドバー203,204a,204bは 光軸205と平行に配置され、移動するレンズ群の案内 および回り止めを行う。DCモーター206はバリエー ターレンズ群201bを移動させる駆動源となる。

【0006】前玉レンズ201aは前玉鏡筒202に保持され、バリエーターレンズ群201bはV移動環21 1に保持されている。また、アフォーカルレンズ201 cは中間枠215に、フォーカシングレンズ群201d はRR移動環214に保持されている。

【0007】前玉鏡筒202は、後部鏡筒216に位置 決め固定されており、両鏡筒202,216によってガイドバー203が位置決め支持されているとともに、ガイドスクリュウ軸208が回転可能に支持されている。 このガイドスクリュウ軸208は、DCモータ206の 出力軸206aの回転がギア列207を介して伝達されることにより回転駆動される。

【0008】バリエーターレンズ群201bを保持する V移動環211は、押圧ばね209とこの押圧ばね20 9の力でガイドスクリュウ軸208に形成されたスクリュー溝208aに係合するボール210とを有しており、DCモータ206によってガイドスクリュー軸20 8が回転駆動されることにより、ガイドバー203にガイドおよび回転規制されながら光軸方向に進退移動する。

【0009】後部鏡筒216とこの後部鏡筒216に位置決めされた中間枠215にはガイドバー204a,204bが嵌合支持されている。RR移動環214は、これらガイドバー204a,204bによってガイドおよび回転規制されながら光軸方向に進退可能である。

【0010】フォーカシングレンズ群201dを保持するRR移動環214には、ガイドバー204a,204bにスライド可能に嵌合するスリーブ部が形成されており、またラック213が光軸方向についてRR移動環214と一体的となるように組み付けられている。

【0011】ステッピングモーター212は、その出力 軸に一体形成されたリードスクリュー212aを回転駆動する。リードスクリュー212aにはRR移動環214に組み付けられたラック213が係合しており、リードスクリュー212aが回転することによって、RR移動環214がガイドバー204a,204bによりガイドされながら光軸方向に移動する。

【0012】なお、バリエーターレンズ群の駆動源としては、フォーカシングレンズ群の駆動源と同様にステッピングモータを用いてもよい。

【0013】そして、前玉鏡筒202、中間枠215お

よび後部鏡筒 2 1 6 により、レンズ等を略密閉収容する レンズ鏡筒本体が形成される。

【0014】また、このようなステッピングモータを用いてレンズ群保持枠を移動させる場合には、フォトインタラプタ等を用いて保持枠が光軸方向の1つの基準位置に位置することを検出した後に、ステッピングモータに与える駆動パルスの数を連続的にカウントすることにより、保持枠の絶対位置を検出する。

【0015】図4には、従来の撮像装置におけるカメラ本体の電気的構成を示している。この図において、図3にて説明したレンズ鏡筒の構成要素については、図3と同符号を付す。

【0016】221はCCD等の固体撮像素子、222はバリエーターレンズ群201bの駆動源であり、モータ206(又はステッピングモータ)、ギア列207およびガイドスクリュー軸208等を含む。

【0017】223はフォーカシングレンズ群201dの駆動源であり、ステッピングモータ212、リードスクリュー軸212aおよびラック213等を含む。

【0018】224はバリエーターレンズ群201bと 20 アフォーカルレンズ201cとの間に配置された絞り装 置235の駆動源である。

【0019】225はズームエンコーダー、227はフォーカスエンコーダーである。これらのエンコーダーはそれぞれ、バリエーターレンズ群201bおよびフォーカシングレンズ群201dの光軸方向の絶対位置を検出する。なお、図11に示すようにバリエーター駆動源としてDCモータを用いる場合には、ボリューム等の絶対位置エンコーダーを用いたり、磁気式のものを用いたりする。

【0020】また、駆動源としてステッピングモーターを用いる場合には、前述したような基準位置に保持枠を配置してから、ステッピングモータに入力する動作パルス数を連続してカウントする方法を用いるのが一般的である。

【0021】226は絞りエンコーダーであり、モータ 等の絞り駆動源224の内部にホール素子を配置し、ロ ーターとステーターの回転位置関係を検出する方式のも のなどが用いられる。

【0022】232は本カメラの制御を司るCPUである。228はカメラ信号処理回路であり、固体撮像素子221の出力に対して所定の増幅やガンマ補正などを施す。これらの所定の処理を受けた映像信号のコントラスト信号は、AEゲート229およびAFゲート230を通過する。即ち、露出決定およびピント合わせのために最適な信号の取り出し範囲が全画面内のうちこのゲートで設定される。このゲートの大きさは可変であったり、複数設けられたりする場合がある。

【0023】231はAF (オートフォーカス) のため のAF信号を処理するAF信号処理回路であり、映像信 50

号の高周波成分に関する1つもしくは複数の出力を生成する。233はズームスイッチ、234はズームトラッキングメモリである。ズームトラッキングメモリ234は、変倍に際して被写体距離とバリエーターレンズ位置に応じてセットすべきフォーカシングレンズ位置の情報を記憶する。なお、ズームトラッキングメモリとしてCPU232内のメモリを使用してもよい。

【0024】例えば、撮影者によりズームスイッチ233が操作されると、CPU232は、ズームトラッキングメモリ234の情報をもとに算出したバリエーターレンズとフォーカシングレンズの所定の位置関係が保たれるように、ズームエンコーダー225の検出結果となる現在のバリエーターレンズの光軸方向の絶対位置と算出されたバリエーターレンズのセットすべき位置、およびフォーカスエンコーダー227の検出結果となる現在のフォーカスレンズの光軸方向の絶対位置と算出されたフォーカスレンズのセットすべき位置がそれぞれ一致するように、ズーム駆動源222とフォーカスシング駆動源223を駆動制御する。

【0025】また、オートフォーカス動作ではAF信号 処理回路231の出力がピークを示すように、CPU2 32は、フォーカシング駆動源223を駆動制御する。

【0026】さらに、適正露出を得るために、CPU232は、AEゲート229を通過したY信号の出力の平均値を所定値として、絞りエンコーダー226の出力がこの所定値となるように絞り駆動源224を駆動制御して、開口径をコントロールする。

【0027】図5には、前述のV移動環211やRR移動環225など、光軸方向に駆動さされるレンズ保持枠の従来の駆動方法を示している。V移動環やRR移動環としてのレンズ保持枠303は、ステッピングモータ301の動力をリードスクリュー312およびこれに噛み合うラック308を介して受け、光軸方向に駆動される。

【0028】このとき、レンズ保持枠303の駆動制御は、フォトインタラプタ309を用いてレンズ保持枠303が基準位置に位置したことを検出した後、ステッピングモータ1に与える駆動パルスの数を連続的にカウントすることにより、レンズ保持枠303の絶対位置を検出して行われる。

【0029】また、フォトインタラプタ309を用いた 基準位置検出を行わず、レンズ保持枠303をその可動 範囲の端部に突き当てて基準位置として設定する場合も ある。

【0030】また、最近では、CCDセンサやCMOSセンサなどの光学撮像素子の高画素化に伴い、レンズの光学的性能の向上が求められている。このため、ステッピングモータの駆動パルス数のカウントによってレンズ保持枠303の移動量を検出するのでは分解能が足りなくなってきている。

4

5

【0031】そこで、MRセンサ302のようなステッピングモータのパルス分解能より高い分解能を持つ移動量検出センサを用い、計測した移動量情報をステッピングモータにフィードバックすることで、分解能の不足をカバーする方法が採られている。

#### [0032]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、近年の 光学装置の小型化により、装置内部のスペースの有効利 用が必要となってきているのに対して、フォトインタラ プタやMRセンサなどの検出手段を限られたスペース内 10 に効率良く配置するには、他部品との干渉はもとより、 フォトインタラプタとMRセンサのそれぞれへの配線の 引き回しなどのスペースを考慮に入れた設計が必要となる。

【0033】例えば、図5のように、フォトインタラプタ遮光板307をレンズ保持枠303のスリーブ部306に配置し、MRセンサマグネット304をレンズ保持枠303におけるスリーブ部306以外の部分に配置すると、2系統の配線やそれぞれの固定位置を考慮しなければならない。

【0034】また、MRセンサ302がレンズ保持枠303におけるスリーブ部306から離れた位置に設置されているために、案内バー310とスリーブ部306との嵌合部に生ずるがたつきによる影響を受け易く、検出誤差が生じるおそれが高い。

【0035】そこで、本発明は、例えばフォトインタラプタのような光学式位置検出手段やMRセンサのような磁気式位置検出手段を用いてのレンズ保持部材の位置検出を鏡筒内にて大きなスペースを占めることなく行うことができ、さらにはレンズ保持部材のスリーブ部とガイド部材との嵌合がたつきの影響を小さくしたレンズ鏡筒および撮影装置を提供することを目的としている。

#### [0036]

【課題を解決するための手段】上記の課題を解決するために、本発明では、光軸方向に延びるガイド部材に依合するスリーブ部を有し、このガイド部材によりガイドされて光軸方向に駆動されるレンズ保持部材と、このレンズ保持部材が基準位置に位置したことを検出するための基準位置検出手段と、レンズ保持部材の上記基準位置からの移動量を検出するための移動量検出手段とを有するレンズ鏡筒において、基準位置検出手段および移動量検出手段がそれぞれ、一対の構成要素からなり、基準位置検出手段の一方の構成要素と移動量検出手段の一方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素とを、鏡筒本体又は固定部分に取り付けられる同一基板上に実装している。

【0037】すなわち、基準位置検出手段の一方の構成 要素(光学式検出に用いられる遮光部材)と移動量検出 手段の一方の構成要素(例えば、磁気式検出に用いられ 50 るマグネット)をともにスリーブ部に設けることによって、これら検出手段の他方の構成要素(例えば、光学式 検出に用いる光学センサ部や磁気式検出に用いる磁気センサ部)を同一基板上に実装することを可能とし、余計 な配線の引き回しをせずに鏡筒内スペースを有効利用で きるようにしている。

【0038】しかも、配線としてフレキシブル基板を用いるような場合でも、フレキシブル基板を二股に分けたり一方を延長したりする必要もなくなり、配線を簡素化することが可能となる。

【0039】さらに、レンズ保持部材のスリーブ部回りに両検出手段を配置することによって、スリーブ部とガイド部材との嵌合がたつきが検出精度に与える影響を小さくすることが可能となる。

【0040】なお、基準位置検出手段の一方の構成要素と移動量検出手段の一方の構成要素とをスリーブ部に互いに近接させて設け、基準位置検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素とを上記同一基板上に互いに近接させて設けることにより、基板面積を最小化することが可能となる。

#### [0041]

20

【発明の実施の形態】図1および図2には、本発明の実施形態であるレンズ鏡筒(全体構成は、図3参照)において光軸方向に駆動されるレンズ保持枠とその駆動部および位置検出部に関する主要部品を示している。

【0042】レンズ保持枠(レンズ保持部材)3には、 鏡筒本体20に固定された光軸方向に延びるガイドバー (ガイド部材)10に嵌合するスリーブ6が一体的に取 り付けられているとともに、鏡筒本体20に固定された 光軸方向に延びる回り止めバー11に係合するU溝部3 aを有する。

【0043】スリーブ部6にはラック8が取り付けられており、このラック8はステッピングモータ1の出力軸である、光軸方向に延びるリードスクリュー12に噛み合っている。

【0044】このため、ステッピングモータ1とともに リードスクリュー12が回転すると、このリードスクリ ュー12とラック8との噛み合い作用によってレンズ保 持枠3はガイドバー10によりガイドされながら光軸方 向に駆動される。

【0045】このとき、スリーブ6がガイドバー10とある程度の長さをもって嵌合しているため、レンズ保持枠3は光軸に対して略垂直な面を保ったまま駆動される。

【0046】また、U溝部3aが回り止めバー11に係合していることによって、レンズ保持枠3のガイドバー回りでの回転が阻止される。

【0047】レンズ保持枠3の駆動制御は、スリーブ6に取り付けられたフォトインタラプタ遮光板(遮光部材)7と鏡筒本体20に固定された基板21上に実装さ

6

8

れたフォトインタラプタ9とからなる基準位置検出器からの出力信号と、スリーブ6に取り付けられたセンサマグネット4とMRセンサ2とからなる移動量検出器からの出力信号とを用いて行われる。

【0048】具体的には、レンズ保持枠3をフォトインタラプタ遮光板7がフォトインタラプタ9の投光部と受光部との間を遮光する基準位置まで初期駆動した後、レンズ保持枠3を目標位置に向けて駆動し、センサマグネット4がMRセンサ2に対して移動することに伴いMRセンサ2から出力されるパルス信号をカウントして目標 10位置までの移動量(相対位置)分のカウント値に達した時点でステッピングモータ1を停止させ、レンズ保持枠3を目標位置に停止させる。

【0049】通常、フォトインタラプタ9とステッピングモータ1の駆動パルスカウントだけでもレンズ保持枠3の絶対位置制御を行うことはできるが、ステッピングモータ1の駆動パルスよりも分解能の高いMRセンサ2からのパルス信号(位置情報)を不図示の制御回路を用いてステッピングモータ1にフィードバックすることで、より精度の高い絶対位置制御を行うことができる。【0050】また、フォトインタラプタ9を用いなくても、レンズ保持枠3の可動範囲の端を利用して基準位置を設定し、MRセンサ2で相対位置を検出することも可能だが、本実施形態では、基準位置をメカ構成上任意の

【0051】ここで、フォトインタラプタ遮光板5とセンサマグネット4は、スリーブ6に、互いに近接した位置に配置され、それぞれレンズ保持枠3の移動方向(光軸方向)に延びている。

位置に設定できるフォトインタラプタを用いた設計とな

っている。

【0052】このような配置により、フォトインタラプタ9とMRセンサ2も互いに近接配置され、図2に示すように、きわめて小さな同一の基板21上に実装できる。特に、本実施形態のように曲面で構成されている鏡筒本体20上に平面部を形成して基板21を取り付ける場合に都合がよい。

【0053】また、このようにフォトインタラプタ9とMRセンサ2とを同一の基板21上に実装することで、不図示の制御回路とフォトインタラプタ9およびMRセンサ2との間の配線を行うフレキシブルプリント基板(図示せず)は、基板21と制御回路とをつなげば足りるので、フレキシブルプリント基板を二股に分けて両センサにつないだり、一方のセンサに対して余計に延長してつなげたりする必要がなくなり、配線を簡素化して鏡筒本体20内のスペースを有効利用することができる。

【0054】しかも、スリーブ6回りに両検出器を配置しているので、スリーブ6とガイドバー10との嵌合がたつきが検出精度に与える影響を小さくすることができ、高精度のレンズ位置制御を行うことができる。

【0055】なお、本実施形態では、レンズ保持枠3の 50

駆動源としてリードスクリュー12を出力軸とするステッピングモータ1を用いた場合について説明したが、リードスクリューをDCモータにより駆動するようにしてもよいし、リードスクリューを用いずに、いわゆるリニアアクチュエータなどの他の駆動源を用いてもよい。

【0056】また、本実施形態では、鏡筒本体20に固定したガイドバーによってレンズ保持枠3をガイドする場合について説明したが、レンズ保持枠を光軸方向にガイドする機能を有する部材であれは他のものを用いてもよい。

【0057】また、本実施形態では、基板21を鏡筒本体20に固定した場合について説明したが、鏡筒本体以外のレンズ鏡筒における固定部(可動部以外の部分)に固定してもよい。

【0058】さらに、本実施形態では、レンズの移動量 (相対位置) 検出にMRセンサを用いた場合について説 明したが、光源と複数のスリットを利用した光学式検出 手段など他の検出手段を用いてもよい。この場合、駆動 源としてステッピングモータを用いず、DCモータやリ ニヤアクチュエーターを用いてもよい。

#### [0059]

20

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 基準位置検出手段の一方の構成要素と移動量検出手段の 一方の構成要素をともにスリーブ部に設け、これら検出 手段の他方の構成要素を同一基板上に実装するようにし ているので、余計な配線の引き回しをせずに鏡筒内スペ ースを有効利用することができる。

【0060】しかも、配線としてフレキシブル基板を用いるような場合でも、フレキシブル基板を二股に分けたり一方を延長したりする必要もなくなり、配線を簡素化することができる。

【0061】さらに、レンズ保持部材のスリーブ部回りに両検出手段を配置することにより、スリーブ部とガイド部材との嵌合がたつきが検出精度に与える影響を小さくすることができ、高精度のレンズ位置制御を行うことができる。

【0062】また、基準位置検出手段の一方の構成要素と移動量検出手段の一方の構成要素とをスリーブ部に互いに近接させて設け、基準位置検出手段の他方の構成要素と移動量検出手段の他方の構成要素とを上記同一基板上に互いに近接させて設ければ、基板面積を最小化することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施形態であるレンズ保持枠およびその駆動部および位置検出部の構成を示す斜視図である。

【図2】上記位置検出を行うMRセンサおよびフォトインタラプタを実装した基板の配置図である。

【図3】従来のビデオカメラレンズの構成図である。

【図4】従来のビデオカメラの電気回路を示すブロック図である。

【図5】従来のレンズ保持枠およびその駆動部および位置検出部の構成を示す斜視図である。

#### 【符号の説明】

1…ステッピングモータ

2…MRセンサ

3…レンズ保持枠

4…センサマグネット

6…スリーブ

7…フォトインタラプタ遮光板

8…ラック

9…フォトインタラプタ

10…ガイドバー

11…回り止めバー

12…リードスクリュー

20…鏡筒本体

21…基板

201a…前玉レンズ

201b…バリエータレンズ群

201c…アフォーカルレンズ群

201 d…フォーカシングレンズ群

202…前玉鏡筒

203…ガイドバー

204a…ガイドバー

204b…ガイドバー

206…DCモータ

207…ギヤ列

211…V移動環

212…ステッピングモータ

213…ラック

214…RR移動環

2 1 5 …中間枠

216…後部鏡筒

10 221…固体撮像素子

222…バリエータレンズ駆動機構

223…フォーカシングレンズ駆動機構

224…絞り駆動源

225…ズームエンコーダ

226…絞りエンコーダ

227…フォーカスエンコーダ

228…カメラ信号処理回路

229…AEゲート

230…AFゲート

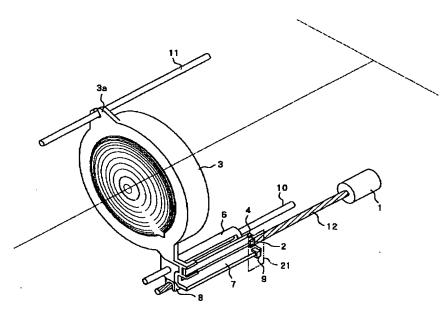
20 231 ··· A F 信号処理回路

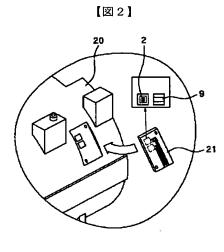
232...CPU

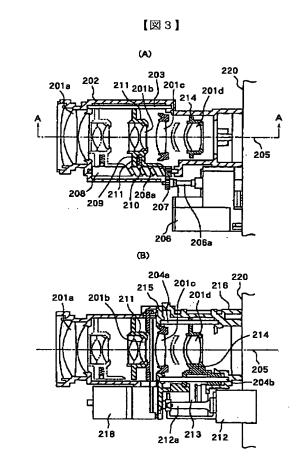
233…ズームスイッチ

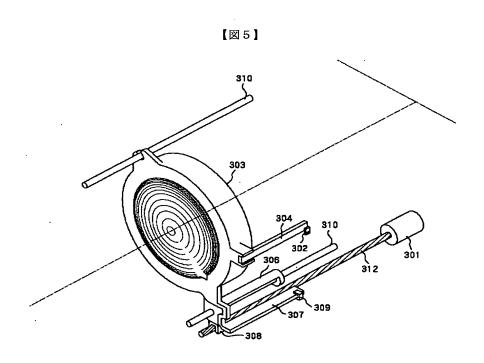
234…ズームトラッキングメモリ

## 【図1】









【図4】

